川崎重工業株式会社

ロボットビジネスセンター

東京本社
〒105-8315 東京都港区海岸1丁目14-5
Tel. 03-3435-6852 Fax. 03-3437-9880

明石工場
〒673-8666 兵庫県明石市川崎町1-1
Tel. 078-921-2946 Fax. 078-923-6548

http://www.khi.co.jp/robot/

営業問合せ先

東京本社
〒105-8315 東京都港区海岸1丁目14-5
Tel. 03-3435-6852 Fax. 03-3437-9880

中部営業所
〒480-1115 愛知県長久手市菖蒲池105
Tel. 0561-63-6800 Fax. 0561-63-6808

関西営業所
〒673-0016 兵庫県明石市松の内2-6-8
Tel. 078-921-1551 Fax. 078-921-1651

広島営業所
〒732-0802 広島県広島市南区大州1-4-4
Tel. 082-286-1711 Fax. 082-286-1007

九州サービスセンター
〒811-3135 福岡県古賀市小竹847-1
Tel. 092-940-2310 Fax. 092-940-2311

サービス問合せ先

カワサキロボットサービス株式会社

●サービスセンター

水沢[岩手]	Tel. 0197-51-3500	Fax. 0197-51-3501
東北[宮城]	Tel. 022-349-1711	Fax. 022-349-1712
関東[群馬]	Tel. 027-373-6471	Fax. 027-372-1483
南関東[神奈川]	Tel. 0466-87-3506	Fax. 0466-87-3507
豊橋[愛知]	Tel. 0532-38-8861	Fax. 0532-38-8862
名古屋[愛知]	Tel. 0561-63-6805	Fax. 0561-63-6808
関西[兵庫]	Tel. 078-990-1311	Fax. 078-990-3510
広島[広島]	Tel. 082-286-8080	Fax. 082-286-1007
九州[福岡]	Tel. 092-940-2310	Fax. 092-940-2311

※平日の昼間（8：30～17：30）は各地域「サービスセンター」までご連絡ください。
※平日の夜間（17：30～8：30）および土曜日と祝日の昼間（8：30～17：30）は下記「24時間ヘルプデスク」までご連絡ください。

24時間ヘルプデスク **TEL. 078-990-3550**

※土曜日と祝日の夜間（17：30～8：30）、日曜日と特別休業日（夏季・冬季休業日）は全日「留守番電話」となります。メッセージが入りますと、折り返し担当者からご連絡いたします。

海外現地法人

アメリカ／イギリス／ドイツ／韓国／中国／台湾／タイ

Kawasaki Robot

安全上の注意

- Kawasaki Robotのご使用に際しては、必ず取扱説明書、その他付属図書などをすべて熟読し、正しくご使用いただくようお願いいたします。
- このカタログに記載の製品は、一般産業用ロボットです。本製品の故障や誤動作により、人体に危害を及ぼす恐れがある用途にご使用される場合は、必ず当社営業窓口にご相談ください。
- このカタログに記載している写真は、安全柵など法令法規で定められた安全性のための機器、装置などを取り除いて撮影している場合があります。

明石工場でISO認証を取得しています。

※このカタログに記載の内容は、改良のため、予告なく改訂・変更することがあります。
※このカタログに記載の製品は、日本国内向けです。海外設置の場合は、仕様が異なりますので、別途ご相談ください。
※このカタログに記載の製品には、"外国為替及び外国貿易法" で定められた規制貨物に該当する製品（または技術）が含まれています。
該当製品を輸出する際には、同法に基づく輸出許可等が必要ですのでご注意ください。

Cat. No. 3L1507 Apr. '15 Ⓜ

Kawasaki Robot
製品ラインアップ



カワサキのコンセプトは “Simple and friendly” です。

産業用ロボット40年以上の経験と実績を基に、
その高度な技術と高性能をSimpleに、
かつFriendlyに凝縮したアームとコントローラ。
お客様の生産性と製品品質の向上に確実にお応えします。

川崎重工は、1969年に日本で初めて産業用ロボットの製造・販売を開始して以来、つねに時代を先駆けるロボットを開発し、ロボット業界のパイオニアとしての使命を果たしながら、国内外の様々な分野に先進のロボットを送り出してきました。
数グラムの小さな部品から700kgの重量物のワークまで、産業界の多様なニーズに応えて各種アームを開発し、これを自由に動かす操作性と高機能化を求めてコントローラを開発してきました。
優れた技能と知能を持って、人間と環境にやさしく応えられるロボットシステム。
川崎重工の技術と経験を貴社の現場での省力化や生産性・品質の向上にお役立てください。





■小・中型汎用ロボット
R シリーズ



■大型汎用ロボット
CX シリーズ



■大型汎用ロボット
Z シリーズ



■超大型汎用ロボット
M シリーズ



■スポット溶接用ロボット
B シリーズ



■アーク溶接用ロボット



■防爆塗装用ロボット
K シリーズ



■パレタイズロボット



■高速ピッキングロボット
Y シリーズ



■クリーンロボット



■医薬・医療向けロボット

小・中型汎用ロボット

R シリーズ

より早く、広く、正確に、
そしてコンパクトに。
技術と経験に基づき進化を遂げた
充実のラインアップ。



RS020N

		RS003N	RS005N/005L	RS006L/010N	RS015X	RS010L/020N	RS030N/050N/080N
適用途		● ● ● ● ● ●	● ● ● ● ● ● ● (●)*2		● ● ● ● ● ●	● ● ● ● ● ● ● (●)*2	● ● ● ● ● ● ●
動作自由度 (軸)		6					
最大可搬質量 (kg)		3	5	6/10	15	10/20	30/50/80
最大リーチ (mm)		620	705/903	1,650/1,450	3,150	1,925/1,725	2,100
位置繰り返し精度 (mm) *1		±0.05	±0.02/±0.03	±0.05/±0.04	±0.15	±0.06/±0.05	±0.07
最大ストローク (°)	腕旋回 (JT1)	±160	±180	±180	±180	±180	±180
	腕前後 (JT2)	+150 - -60	+135 - -80	+145 - -105	+140 - -105	+155 - -105	+140 - -105
	腕上下 (JT3)	+120 - -150	+118 - -172	+150 - -163	+135 - -155	+150 - -163	+135 - -155
	手首回転 (JT4)	±360	±360	±270	±360	±270	±360
	手首曲げ (JT5)	±135	±145	±145	±145	±145	±145
	手首捻り (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	360	360/300	250	180	190	180
	腕前後 (JT2)	250	360/300	250	180	205	180
	腕上下 (JT3)	225	410/300	215	200	210	185/185/160
	手首回転 (JT4)	540	460	365	410	400	260/260/185
	手首曲げ (JT5)	225	460	380	360	360	260/260/165
	手首捻り (JT6)	540	740	700	610	610	360/360/280
本体質量 (kg)		20	34/37	150	545	230	555
設置方法		床置き、天吊り					
コントローラ	米州	E76	E77	E01	E02	E01	E02
	欧州	E70	E71				
	日本・アジア	E73	E74				

*1: ISO9283に準拠しています。 *2: 型式名が異なります。また形状が一部写真と異なります。
適用用途: ● 組立 ● シーリング ● ロードアンロード ● ハンドリング ● 研磨 ● パレタイジング ● アーク溶接

大型汎用ロボット

CX シリーズ

カワサキの最新テクノロジーが
さらに進化した高速動作と
広い動作範囲を実現しました。



CX210L

		CX110L	CX165L	CX210L
適用途		● ● ● ●		
動作自由度 (軸)		6		
最大可搬質量 (kg)		110	165	210
最大リーチ (mm)		2,699	2,699	2,699
位置繰り返し精度 (mm) *1		±0.3	±0.3	±0.3
最大ストローク (°)	腕旋回 (JT1)	±160	±160	±160
	腕前後 (JT2)	+80 - -60	+80 - -60	+80 - -60
	腕上下 (JT3)	+95 - -83	+95 - -83	+95 - -83
	手首回転 (JT4)	±360	±360	±360
	手首曲げ (JT5)	±125	±125	±125
	手首捻り (JT6)	±360	±360	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	140	130	125
	腕前後 (JT2)	135	120	115
	腕上下 (JT3)	135	120	115
	手首回転 (JT4)	250	180	180
	手首曲げ (JT5)	250	180	180
	手首捻り (JT6)	320	260	220
本体質量 (kg)		800	800	800
設置方法		床置き		
コントローラ	米州	E02		
	欧州			
	日本・アジア			

*1: ISO9283に準拠しています。
適用用途: ● 組立 ● ハンドリング ● パレタイジング ● スポット溶接

大型汎用ロボット

Z シリーズ

広い動作範囲と長いリーチ、
動作角の大きい手首が
様々な適用に対応できます。



ZX165U

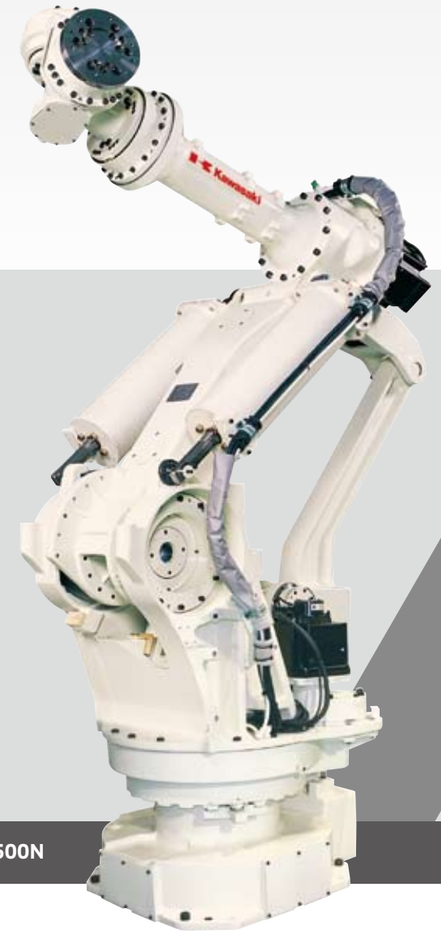
		ZX130S/130L/165U/200S/300S	ZH100U	ZT130S/165U/200S	ZT130Y/165X/165Y
適用用途		● ● ● ●	● ● ●	● ● ● ●	
動作自由度 (軸)		6			
最大可搬質量 (kg)		130/130/165/200/300	100	130/165/200	130/165/165
最大リーチ (mm)		2,651/2,951/2,651/2,651/2,501	1,634	3,230/3,230/3,230	3,130/2,830/3,130
位置繰り返し精度 (mm) *1		±0.3	±0.3	±0.3	±0.3
最大ストローク (°)	腕旋回 (JT1)	±180	±160	±180	±180
	腕前後 (JT2)	+75 - -60	+120 - -60	+60 - -75	+50 - -120
	腕上下 (JT3)	+250 - -120	+75 - -90	+165 - -95	+150 - -65
	手首回転 (JT4)	±360	±360	±360	±360
	手首曲げ (JT5)	±130/±130/±130/±120/±120	±130	±130/±130/±120	±130
	手首捻り (JT6)	±360	±360	±360	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	130/110/110/105/100	140	130/105/100	120/120/105
	腕前後 (JT2)	130/110/110/110/85	100	130/105/100	110/110/105
	腕上下 (JT3)	130/110/115/105/85	100	130/105/90	115/115/100
	手首回転 (JT4)	180/140/140/120/90	150	180/135/120	160/140/140
	手首曲げ (JT5)	180/135/155/120/90	150	180/135/115	180/155/155
	手首捻り (JT6)	280/230/260/200/150	250	280/210/180	280/260/260
本体質量 (kg)		1,350/1,400/1,350/1,400/1,400	750	1,550/1,550/1,600	1,665/1,650/1,665
設置方法		床置き		棚置き	
コントローラ	米州	E32			
	欧州	E42			
	日本・アジア	E22			

*1: ISO9283に準拠しています。
適用用途: ● 組立 ● ハンドリング ● パレタイジング ● スポット溶接

超大型汎用ロボット

M シリーズ

最大可搬質量700kg。
コンパクトな腰まわりと
大きな手首トルクが自慢です。



MX500N

		MX350L	MX420L	MX500N	MX700N	MT400N
適用用途		● ●				
動作自由度 (軸)		6				
最大可搬質量 (kg)		350	420	500	700	400
最大リーチ (mm)		3,018	2,778	2,540	2,540	3,503
位置繰り返し精度 (mm) *1		±0.5	±0.5	±0.5	±0.5	±0.5
最大ストローク (°)	腕旋回 (JT1)	±180	±180	±180	±180	±180
	腕前後 (JT2)	+90 - -45	+90 - -45	+90 - -45	+90 - -45	+15 - -135
	腕上下 (JT3)	+20 - -115	+20 - -125	+20 - -130	+20 - -130	+106 - -30
	手首回転 (JT4)	±360	±360	±360	±360	±360
	手首曲げ (JT5)	±110	±110	±110	±110	±120
	手首捻り (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	80	80	80	65	80
	腕前後 (JT2)	70	70	70	50	70
	腕上下 (JT3)	70	70	70	45	70
	手首回転 (JT4)	80	80	80	50	70
	手首曲げ (JT5)	80	80	80	50	70
	手首捻り (JT6)	120	120	120	95	130
本体質量 (kg)		2,800	2,800	2,750	2,860	2,600
設置方法		床置き				棚置き
コントローラ	米州	E34				E32
	欧州	E44				E42
	日本・アジア	E24				E22

*1: SO9283に準拠しています。
適用用途: ● ロードアンロード ● ハンドリング

スポット溶接用ロボット

B シリーズ

スポット溶接分野で培った
技術をベースに
さらに進化させた
スポット溶接用ロボットです。



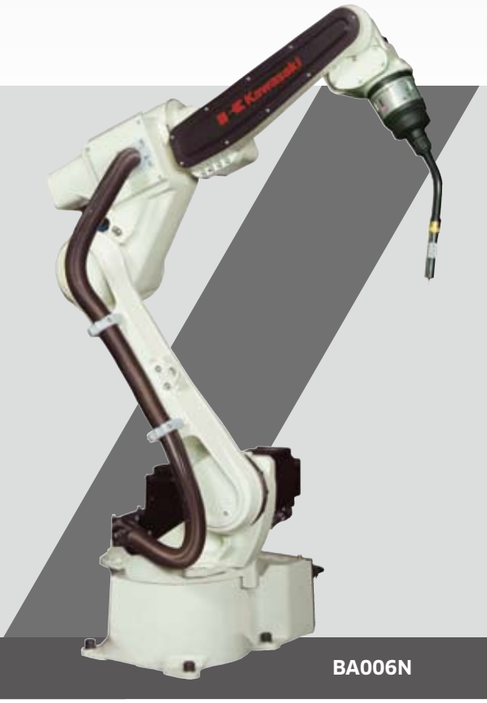
BX200L

		BX100S	BX100N	BX100L/165L/200L	BX130X	BX165N	BX250L/300L	BT200L
適用用途					●			
動作自由度 (軸)					6			
最大可搬質量 (kg)		100	100	100/165/200	130	165	250/300	200
最大リーチ (mm)		1,634	2,200	2,597	2,991	2,325	2,812	3,151
位置繰り返し精度 (mm) *1		±0.2	±0.2	±0.2	±0.2	±0.2	±0.2	±0.2
最大ストローク (°)	腕旋回 (JT1)	±160	±160	±160	±160	±160	±180	±160
	腕前後 (JT2)	+120 - -65	+120 - -65	+76 - -60	+76 - -60	+76 - -60	+76 - -60	+80 - -130
	腕上下 (JT3)	+90 - -81	+90 - -77	+90 - -75	+90 - -75	+90 - -75	+90 - -120	+90 - -75
	手首回転 (JT4)	±210	±210	±210	±210	±210	±210	±210
	手首曲げ (JT5)	±125	±125	±125	±125	±125	±125	±125
	手首捻り (JT6)	±210	±210	±210	±210	±210	±210	±210
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	135	135	105/120/105	105	105	125	105
	腕前後 (JT2)	125	110	130/110/90	90	130	120/102	85
	腕上下 (JT3)	155	140	130/130/100	130	130	100/85	100
	手首回転 (JT4)	200	200	200/170/120	200	120	140/105	120
	手首曲げ (JT5)	160	200	160/170/120	160	160	140/110	120
	手首捻り (JT6)	300	300	300/280/200	300	300	200/180	200
本体質量 (kg)		720	740	930	970	903	1,460	1,100
設置方法		床置き						棚置き
コントローラ	米州	E02						
	欧州							
	日本・アジア							

*1: ISO9283に準拠しています。
適用用途: ● スポット溶接

アーク溶接用ロボット

カワサキのアーク溶接ロボットなら
導入したその日から、
熟練者並みの力を発揮します。



BA006N

		BA006N	RA005L	RA006L	RA010N	RA010L	RA020N
適用用途				●			
動作自由度 (軸)				6			
最大可搬質量 (kg)		6	5	6	10	10	20
最大リーチ (mm)		1,445	903	1,650	1,450	1,925	1,725
位置繰り返し精度 (mm) *1		±0.05	±0.03	±0.06	±0.06	±0.06	±0.06
最大ストローク (°)	腕旋回 (JT1)	±165	±180	±180	±180	±180	±180
	腕前後 (JT2)	+150 - -90	+135 - -80	+145 - -105	+145 - -105	+155 - -105	+155 - -105
	腕上下 (JT3)	+45 - -175	+118 - -172	+150 - -163	+150 - -163	+150 - -163	+150 - -163
	手首回転 (JT4)	±180	±360	±270	±270	±270	±270
	手首曲げ (JT5)	±135	±145	±145	±145	±145	±145
	手首捻り (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360	±360
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	240	300	250	250	190	190
	腕前後 (JT2)	240	300	250	250	205	205
	腕上下 (JT3)	220	300	215	215	210	210
	手首回転 (JT4)	430	460	365	365	400	400
	手首曲げ (JT5)	430	460	380	380	360	360
	手首捻り (JT6)	650	740	700	700	610	610
本体質量 (kg)		150	34/37	150	150	230	230
設置方法		床置き、天吊り					
コントローラ	米州	E01	E77	E01			
	欧州		E71				
	日本・アジア		E74				

*1: ISO9283に準拠しています。
適用用途: ● アーク溶接

防爆塗装用ロボット

K シリーズ

ワークに合わせて
アームの手首が選べます。
すぐに作業開始できるパッケージセルも
ご用意しています。



KJ264

		KF121	KF192/193/194	KF262/263/264	KG264	KJ264 (床置き/棚置き/壁掛け) /314
適用用途				●		
動作自由度 (軸)				6		6/6/6/7
最大可搬質量 (kg)		5	手首部 : 12 上腕部 : 20	手首部 : 12 上腕部 : 20	手首部 : 20 上腕部 : 30	手首部 : 15 上腕部 : 25
最大リーチ (mm)		1,240	1,973/1,973/1,978	2,665/2,665/2,668	2,665	2,640/2,640/2,640/3,100
位置繰り返し精度 (mm) *1		±0.2	±0.5	±0.5	±0.5	±0.5
最大ストローク (°)	腕旋回 (JT1)	±160	±150	±150	±120	±120/±120/+30 - -120/±120
	腕前後 (JT2)	±90	+110 - -60	+110 - -60	+120 - -60	+130 - -80
	腕上下 (JT3)	±150	+90 - -80	+90 - -80	+90 - -65	+90 - -65
	手首回転 (JT4)	±270	±360/±720/±720	±360/±720/±720	±720	±720
	手首曲げ (JT5)	±145	±360/±720/±720	±360/±720/±720	±720	±720
	手首捻り (JT6)	±360	±360/±410/±410	±360/±410/±410	±410	±410
	旋 回 (JT7)	-	-	-	-	-/-/-/±90
手首タイプ		RBR	BBR/3Rø40/3Rø70	BBR/3Rø40/3Rø70	3Rø70	3Rø70
本体質量 (kg)		140	690/720/750	720/740/770	795	540/530/530/720
防爆構造		内圧防爆と本質安全防爆の複合型 (Expib ⅡBT4/Exib ⅡBT4)				内圧防爆と本質安全防爆の複合型 (f2G4/Exib ⅡBT4)
設置方法		床置き・壁掛け				床置き/棚置き/壁掛け/壁掛け
コントローラ	米州	E37	E35			
	欧州	E47	E45			
	日本・アジア	E27	E25			

*1: ISO9283に準拠しています。
適用用途: ● 塗装

パレタイズロボット

パワーとスピード。
カワサキの高速パレタイジングロボットなら、
どちらの要求にもお応えできます。



CP500L

		RD80N	ZD130S	ZD250S	CP180L	CP300L	CP500L
適用用途				●			
動作自由度 (軸)		5	4 (オプション : 5)				
最大可搬質量 (kg)		80	130	250	180	300	500
最大ストローク (°)	腕旋回 (JT1)	±180	±180	±180	±160	±160	±160
	腕前後 (JT2)	+140 - -105	+90 - -50	+90 - -50	+95 - -46	+95 - -46	+95 - -46
	腕上下 (JT3)	+40 - -205	+15 - -120	+15 - -120	+15 - -110	+15 - -110	+15 - -110
	手首回転 (JT4)	±360	±360	±360	±360	±360	±360
	手首補正 (JT5)	±10 *1	-	-	N/A	N/A	N/A
最大速度 (°/s)	腕旋回 (JT1)	180	135	95	140 *4	115 *5	85
	腕前後 (JT2)	180	110	90	125 *4	100 *5	80
	腕上下 (JT3)	175	130	95	130 *4	100 *5	80
	手首回転 (JT4)	360	400	190	400 *4	250 *5	180
作業領域 (mm)	左右	1,100	1,800	1,800	1,800	1,800	1,800
	前後	1,100	1,600	1,600	1,600	1,600	1,600
	上下	2,062.3	2,200	2,200	2,200	2,200	2,200
手首負荷慣性モーメント (kg·m²)		13.7	50	100	50 *4	100 *5	250
搬送能力*2 (負荷質量)		900 回/時	1,700 回/時	1,400 回/時	2,050 回/時 *4	1,700 回/時 *5	1,000 回/時
位置繰返し精度 (mm)		±0.07	±0.5	±0.5	±0.5	±0.5	±0.5
本体質量 (kg)		540	1,350	1,350	1,600	1,600	1,650
電源容量*3 (kVA)		4.5	10		12		
コントローラ	米州	E32	E33		E03		
	欧州	E42	E43				
	日本・アジア	E22	E23				

*1: JT5の動作角度は、鉛直下向きに対して±10°です。 *2: 搬送パターン (上昇400-水平2,000-下降400mmの往復移動) の場合。
*3: 負荷重量や動作パターンにより異なります。 *4: 130kg以下の場合。 *5: 250kg以下の場合。
適用用途: ● パレタイズ

高速ピッキングロボット

Y シリーズ

食品、薬品、化粧品の製造ラインをはじめ、電気・電子・機械部品の組立・
整列などにも幅広く使用できる高速のピッキングロボットです。



		YS002N	YF003N
適用用途		●●	
タイプ		パラレルリンク式	
最大可搬質量 (kg)		2	3
動作自由度 (軸)	標準	4	
	オプション	-	5
動作範囲 (mm)		ø600 × H200	ø1,300 × H500
サイクルタイム*1 (負荷質量)		0.3 s (0.5 kg)　0.36 s (2 kg)	0.27 s (1 kg)　0.45 s (3 kg)
位置繰り返し精度*2 (mm)		± 0.04	± 0.1
角度繰返し精度(°)		± 0.1	
本体質量 (kg)		60	145
塗装色		マンセル10GY9/1相当	
設置方法		天吊り	
設置環境	周囲温度 (℃)	0 - 40	0 - 45
	相対湿度 (%)	35~85 (ただし、結露なきこと)	
電源容量*3 (kVA)		3.0	4.0
IP値 (保護構造等級)	標準	IP 65	
	オプション	-	IP 67
コントローラ	米州	E97	
	欧州	E91	
	日本・アジア	E94	

*1: 動作パターン (上昇25−水平305−下降25mmの往復移動) の場合。
*2: ISO9283に準拠しています。
*3: 負荷質量や動作パターンにより異なります。
適用用途: ● 組立　● ハンドリング

YF003N

クリーンロボット

NT シリーズ

水平多関節型

半導体製造ラインなどで
活躍するクリーンロボット。
充実のラインアップを
ご用意しています。



業界初!!
走行装置不要で
4FOUP対応可!

業界最速!
オプションで
500WPH以上
も対応!

NT520

医薬・医療向けロボット

MC004N

創薬・製薬の現場を自動化するための
医薬・医療向けのクリーンロボットです。

		MC004N
動作自由度 (軸)		6
最大可搬質量 (kg)		4
最大リーチ (mm)		505.8
位置繰り返し精度 (mm) *1		±0.05
最大ストローク (°)	腕旋回　(JT1)	±180
	腕前後　(JT2)	+135 - -95
	腕上下　(JT3)	+60 - -155
	手首回転 (JT4)	±270
	手首曲げ (JT5)	±120
	手首捻り (JT6)	±270
最大速度 (°/s)	腕旋回　(JT1)	200
	腕前後　(JT2)	180
	腕上下　(JT3)	225
	手首回転 (JT4)	700
	手首曲げ (JT5)	500
	手首捻り (JT6)	350
本体質量 (kg)		25
設置方法		床置き、天吊り
コントローラ	米州	E76
	欧州	E70
	日本・アジア	E73

*1: ISO9283に準拠しています。



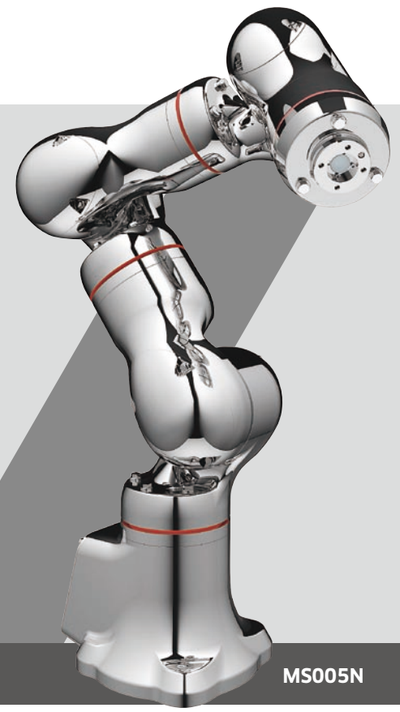
MC004N

MS005N

MS005Nは、MC004Nに
対して更に機能を追加した
医薬・医療向けロボットです。

		MS005N
動作自由度 (軸)		7
最大可搬質量 (kg)		5
最大リーチ (mm)		660
位置繰り返し精度 (mm) *1		±0.1
最大ストローク (°)	腕旋回　(JT1)	±180
	腕前後　(JT2)	+135 - -90
	腕上下　(JT3)	±120
	手首回転 (JT4)	±180
	手首曲げ (JT5)	±115
	手首捻り (JT6)	±180
	手首捻り (JT7)	±180
最大速度 (°/s)	腕旋回　(JT1)	130
	腕前後　(JT2)	130
	腕上下　(JT3)	215
	手首回転 (JT4)	300
	手首曲げ (JT5)	300
	手首捻り (JT6)	480
	手首捻り (JT7)	215
本体質量 (kg)		50
設置方法		床置き、天吊り
コントローラ	米州	E76
	欧州	E70
	日本・アジア	E73

*1: ISO9283に準拠しています。



MS005N

コントローラ

実績と経験で培われた技術が生んだ高いポテンシャルにより、快適な操作性と想像以上のハイパフォーマンスを発揮します。また、高速CPUの採用により緻密な軌跡制御と各種アプリケーション実行速度の高速化を実現しています。



E73



E94



E01/02/03



E40



E35



D60

米州	E76/77	E97	E01/02/03
欧州	E70/71	E91	
日本・アジア	E73/74	E94	
特長	小型機種（RS003N / 005N / 005L / 006L / 010N）に対応したコンパクトなコントローラ。小さいながらも高性能で、拡張性もあります。	中型機種（YシリーズおよびRS010L / 020N）に対応したコンパクトなコントローラ。横置き/縦置きの設置方向が選べ、コンベアの下やアーム架台の上などスペースを選ばずに設置可能です。	Eシリーズの標準コントローラで全世界共通仕様のユニバーサルコントローラです。各国の一次電源電圧の違いをオプションのトランスユニットで対応しています。従来のE2X/3X/4Xと比べて、大幅な小型化を実現しました。また、パレタイズロボット用のE03コントローラは標準で電力回生機能を搭載し省エネにも貢献します。
駆動方式	フルデジタルサーボ	フルデジタルサーボ	フルデジタルサーボ
教示方式	ティーチング/プログラミング方式	ティーチング/プログラミング方式	ティーチング/プログラミング方式
ティーチペンダント	標準ティーチペンダント タッチパネル付きカラー液晶	標準ティーチペンダント タッチパネル付きカラー液晶	標準ティーチペンダント タッチパネル付きカラー液晶
記憶容量（最大）（MB）	8	8	8
I/O信号 外部操作信号	非常停止、外部ホールド信号など	非常停止、外部ホールド信号など	非常停止、外部ホールド信号など
I/O信号 入力信号（最大）（点）	32 (96)	32 (96)	32 (96)
I/O信号 出力信号（最大）（点）	32 (96)	32 (96)	32 (96)
構造	密閉型 間接冷却方式	開放型　直接冷却方式 (オプション：密閉型) *1	密閉型 間接冷却方式
質量（kg）	30	40	40/40/45

*1: E91は密閉型間接冷却方式

米州	E30/32/33/34	E35/37	D60/61
欧州	E40/42/43/44	E45/47	
日本・アジア	E10/12/13/14/20/22/23/24	E25/27	
特長	各国の一次電源電圧の違いに対応したコントローラで、高い拡張性とメンテナンス性を実現しています。	防爆仕様コントローラ。 ティーチペンダントのカラー液晶の本質安全防爆化を実現し、防爆領域内でのティーチング・編集作業が効率的に行えます。	D60は1アーム、D61は2アームに対応した、半導体ロボット用コントローラです。小型ながら、D60は最大7軸、D61は最大12軸を制御可能。全世界共通で使用可能で、SEMI規格、CEマーキングに対応しています。
駆動方式	フルデジタルサーボ	フルデジタルサーボ	フルデジタルサーボ
教示方式	ティーチング/プログラミング方式	ティーチング/プログラミング方式	マニュアル、セミオート、 フルオートティーチング
ティーチペンダント	標準ティーチペンダント タッチパネル付きカラー液晶	防爆用ティーチペンダント タッチパネル付きカラー液晶	小型ティーチペンダント
記憶容量（最大）（MB）	8	8	4
I/O信号 外部操作信号	非常停止、外部ホールド信号など	非常停止、外部ホールド信号など	非常停止、外部ホールド信号など
I/O信号 入力信号（最大）（点）	32 (128)	32 (128)	16/16 (32)
I/O信号 出力信号（最大）（点）	32 (128)	32 (128)	8/8 (16)
構造	密閉型 間接冷却方式	密閉型 間接冷却方式	開放型 直接冷却方式
質量（kg）	145/180/195/180 *3 *2	170 *2	14/20

*2: アメリカ仕様　*3: MX用

ティーチペンダント

標準ティーチペンダント

ティーチングの負担を軽減するために、大幅な軽量化と最適な重量バランスを実現しました。
操作しやすい画面やスイッチのレイアウト、ティーチペンダントからのモータ電源の投入やサイクルスタートの実行等、より便利になりました。各種モニタでは、2種類の情報を組み合わせて表示が行えます。（位置情報と信号情報など）



防爆用ティーチペンダント

大型タッチパネル付きカラー液晶の防爆化により、防爆領域内でのティーチング、編集作業、現位置／IO信号等各種情報のモニタ、ユーザーカスタマイズ可能なインターフェースパネル等多彩な使い方ができるようになりました。また、バックライトも付いており、暗い場所でも画面が鮮明です。

